

Universidad Nacional Autónoma de México.



Facultad de ingeniería.

Profesor: Ing. Arturo Pérez de la Cruz.

Equipo 1.

Alumno	No. De cuenta
Chavez García Jesús Ángel	314233040
Hernández Hernández Pedro Daniel	314008767
Marín Barrera Jorge Jair	314110204

Grupo: 3

Computación gráfica e interacción humano-computadora.

Manual técnico.

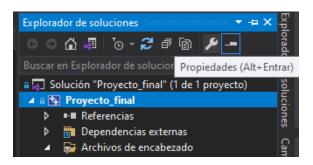
Índice

Configuración inicial	3
Cronograma	5
Iluminación	8
Audio	11
Animaciones	12
Extras	24

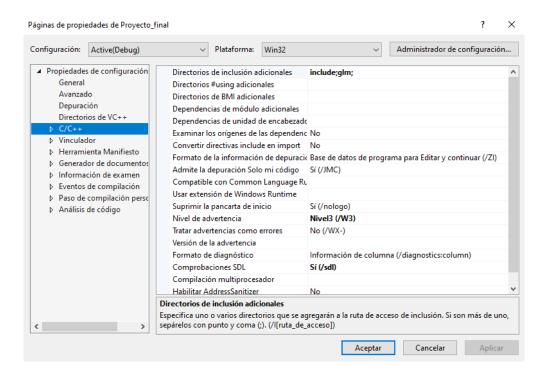
Configuración inicial

Para poder tener configurado de manera correcta el programa, se tendrán que seguir los siguientes pasos.

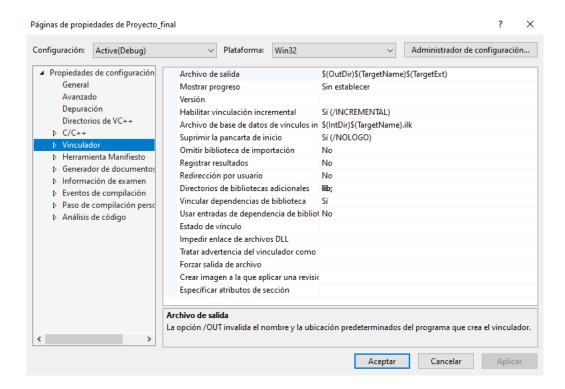
1. Tendremos que ir a las propiedades de nuestro proyecto.



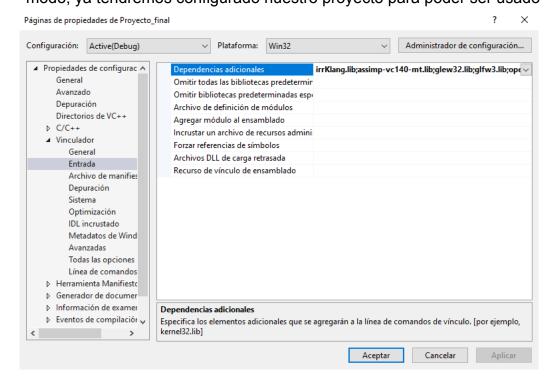
2. En las propiedades, deberemos de de ir a la sección llamada C/C++, en esta sección debemos de poner *include*; *glm*; en los *Directorios de inclusión adicionales*.



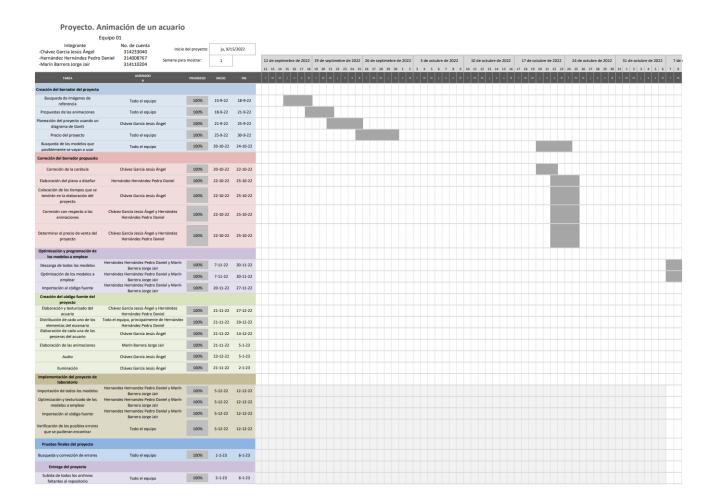
3. Posteriormente, deberemos de ir a la pestaña llamada *Vinculador*, específicamente la sección llamada General. Ahí deberemos de poner *lib*; en los *Directorios de bibliotecas adicionales*.

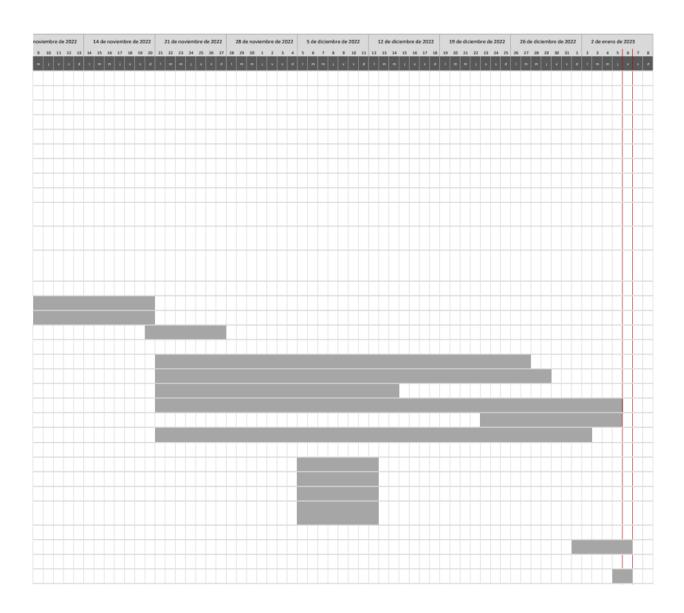


4. Finalmente, en la misma sección del vinculador, deberemos de poner en Dependencias adicionales lo siguiente: irrKlang.lib;assimp-vc140-mt.lib;glew32.lib;glfw3.lib;opengl32.lib; y, de este modo, ya tendremos configurado nuestro proyecto para poder ser usado

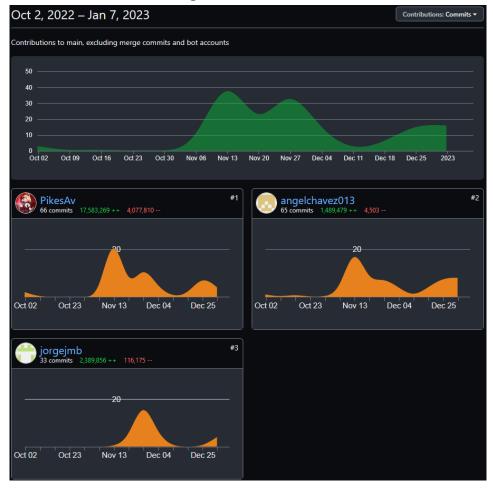


Cronograma





Vista general de la actividad en github



Iluminación

La iluminación que se tiene tanto en la recepción, como en la zona del acuario, se pudo lograr con el siguiente código implementado.

```
| //Reception del acuario | from the company | from
```

```
spotLights[0] = SpotLight(0.8f, 0.8f, 0.8f, 0.8f, 0.5f, 1.0f,
                                     5.5f, 33.0f, -322.0f,
0.0f, -1.0f, 0.0f,
0.2f, 0.01f, 0.001f,
                                     40.0f);
                        spotLightcs(d).SetSpotLights(spotLights, 1);
spotLights[0].SetFlash(glm::vec3(0.0f, 0.0f), glm::vec3(0.0f, -1.0f, 0.0f));
                         Sonido = 1:
if (camera.getCameraPosition().y <= 0) {</pre>
             //Luces que se encuentran entre la pecera 1 y 2

if ((camera.getCameraPosition().x >= 30 && camera.getCameraPosition().x <= 200)

&& (camera.getCameraPosition().z <= 200 && camera.getCameraPosition().z >= -400))
                         pointLights[0] = PointLight(0.4f, 0.6f, 1.0f,
    0.2f, 0.5f,
    90.0f, 5.0f, -340.0f,
    0.17f, 0.001f, 0.0009f);
                        pointlightCount++;
pointlightS[1] = Pointlight(0.1f, 0.2f, 1.0f, 0.2f, 0.5f, 5.0f, -160.0f, 0.1f, 0.001f, 0.0009f);
pointlightCount++;
pointlightCount++;
pointlight(2) = Pointlight/0.4f, 0.6f, 1.0f
                        //Luces que se encuentran entre la pecera 2 y 3
if ((camera.getCameraPosition().x >= -60 && camera.getCameraPosition().x <= 60)
&& (camera.getCameraPosition().z <= -120 && camera.getCameraPosition().z >= -300)
                         pointLights[0] = PointLight(0.4f, 0.6f, 1.0f,
                        0.2f, 0.5f,
-15.0f, 5.0f, -150.0f,
0.17f, 0.001f, 0.0009f);
pointLightCount++;
                        pointLights[1] = PointLight(0.1f, 0.2f, 1.0f, 0.2f, 5.0f, -15.0f, 5.0f, -250.0f, 0.17f, 0.001f, 0.0009f);
                         pointLightCount++:
                        % the control of the control of
                       pointLights[0] = PointLight(0.4f, 0.6f, 1.0f,
                       0.2f, 0.5f,
-130.0f, 5.0f, -350.0f,
0.17f, 0.001f, 0.0009f);
pointLightCount++;
                       pointlights[1] = Pointlight(0.1f, 0.2f, 1.0f, 0.2f, 0.5f, -130.0f, 5.0f, -250.0f, 0.17f, 0.001f, 0.0009f);
pointlight(0.001+);
pointlight(0.001+);
                      //Luces que se encuentran en direccion a la pecera mas grande
if ((camera.getCameraPosition().x >= 0 && camera.getCameraPosition().x <= 200)
&& (camera.getCameraPosition().z <= 200 && camera.getCameraPosition().z >= -120))
                       pointLights[0] = PointLight(0.4f, 0.6f, 1.0f,
    0.2f, 0.5f,
    110.0f, 5.0f, -75.0f,
    0.17f, 0.001f, 0.0009f);
                      pointLights[2] = PointLight(0.4f, 0.6f, 1.0f, 0.5f, 0.5f, 0.5f, 45.0f, 5.0f, 100.0f, 0.17f, 0.001f, 0.0009f);
                        pointLightCount++;
```

```
//Luces que se encuentran en direccion a los pinguinos
if ((camera.getCameraPosition().x >= -200 && camera.getCameraPosition().x <= 0)
&& (camera.getCameraPosition().z <= 200 && camera.getCameraPosition().z >= -120))
                  pointLights[0] = PointLight(0.4f, 0.6f, 1.0f, 0.2f, 0.5f, -70.0f, 0.2f, 0.8f, -70.0f, 0.7f, 0.01f, 0.0009f);

pointLights[1] = PointLight(0.0f, 0.3f, 0.9f, 0.5f, 0.5f, -15.0f, 5.0f, -10.0f, 0.0009f);

pointLights[2] = PointLight(0.4f, 0.6f, 1.0f, 0.7f, 0.01f, 0.0009f);

pointLightCount++;

pointLight(0.01f, 0.0009f);

0.5f, 0.5f, -90.0f, 5.0f, 100.0f, 0.7f, 0.0f, 5.0f, 100.0f, 0.7f, 0.0f, 5.0f, 100.0f, 0.17f, 0.01f, 0.0009f);

pointLightCount++;
   8& (camera.getCameraPosition().z <= 200 && camera.getCameraPosition().z <= 200 && camera.getCameraPosition().z <= 200 && camera.getCameraPosition().z <= 200 && camera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera.getCamera
                      spotLightCount++;
shaderList[0].SetSpotLights(spotLights, 1);
spotLights[0].SetFlash(glm::vec3(-130.0f, -10.0f, 30.0f), glm::vec3(0.0f, -1.0f, 0.0f));
  //Luces que se encuentran entre la pecera 5 y el recorrido tubular if ((camera.getCameraPosition().x <= 200) && camera.getCameraPosition().z <= 200 && camera.getCameraPosition().z <= 200 && camera.getCameraPosition().z >= -70))
                  pointLights[0] = PointLight(0.4f, 0.6f, 1.0f, 0.2f, 0.5f, 45.0f, 5.0f, 100.0f, 0.17f, 0.01f, 0.0009f);
pointLightSount++;
pointLightS[1] = PointLight(0.1f, 0.2f, 1.0f, 0.5f, 0.5f, 5.0f, 30.0f, 0.17f, 0.01f, 0.0009f);
nointLightFount++-;
                  0.1/f, 0.01f, 0.0009f);

pointLightCount++;

pointLights[2] = PointLight(0.4f, 0.6f, 1.0f,

0.5f, 0.5f,

-60.0f, 5.0f, 100.0f,

0.17f, 0.01f, 0.0009f);

pointLightCount++;
 //Luces que se encuentran entre la pecera 5 y el recorrido tubular
if ((camera.getCameraPosition().x >= -100 && camera.getCameraPosition().x <= 100)
    && (camera.getCameraPosition().z <= 400 && camera.getCameraPosition().z >= 150))
                   spotLights[0] = SpotLight(0.8f, 0.8f, 0.8f,
    0.5f, 1.0f,
    40.0f, -13.0f, 360.0f,
    -15.0f, -5.0f, -1.0f,
    0.17f, 0.01f, 0.0001f,
    200.0f);
spotLightCount++;
                  shaderList[0].SetSpotLights(spotLights, 2);
spotLights[0].SetFlash(glm::vec3(-130.0f, -13.0f, 30.0f), glm::vec3(-1.0f, -1.0f, -1.0f));
spotLights[1].SetFlash(glm::vec3(-130.0f, -13.0f, 30.0f), glm::vec3(1.0f, -1.0f, -1.0f));
if ((camera.getCameraPosition().x >= -100 && camera.getCameraPosition().x <= 100)
    && (camera.getCameraPosition().z >= -400))
```

Como podemos observar en las imágenes anteriormente mostradas, se tiene dividida la iluminación en dos secciones: una sección corresponde a la parte que se encuentra con valores positivos en el eje Y, mientras que la otra sección será aquella en donde el eje Y tenga valores negativos.

Previamente se tenía conocimiento de que, en este caso, el programa solo puede cargar 3 luces del tipo pointlight, y 4 luces del tipo spotlight. Para poder hacer uso de estas luces, principalmente de las luces del tipo puntuales, se implementaron zonas en todo el programa las cuales activarán las luces cuando la cámara se acerque a esa zona. Además de lo anterior dicho, también se tiene que, en ciertos casos, las luces van a cambiar de color según la zona en la que se encuentren.

Audio

Como se vio en el apartado anterior, se tienen zonas en las que se activan las luces correspondientes a esa área. Por lo que, apoyándonos de esas divisiones, podemos utilizar banderas para que en determinadas zonas (por ejemplo, la recepción del acuario) se reproduzca una cierta canción o, en otro caso, se detenga lo que se está escuchando de fondo. Hay que señalar que la librería de audio utilizada se llama lrrKlang, esto debido a su facilidad para configurarlo en el proyecto y usarlo en el mismo. El código implementado se muestra a continuación

```
//Musica de espera mientras empieza el programa
     if (!engine) {
          printf("No se pudo reproducir el audio");
     engine->play2D("Audio/No Chance in Hell.mp3", true);
     engine->setSoundVolume(0.3);
1706
                     engine->stopAllSounds();
1707
1708
                   estará usando
       Musica que se
        case 0:
            engine->stopAllSounds();
        case 1:
           if(!engine->isCurrentlyPlaying("Audio/After You ve Gone.mp3")){
               engine->play2D("Audio/After You ve Gone.mp3", true);
                engine->setSoundVolume(0.3);
        case 2:
            if (!engine->isCurrentlyPlaying("Audio/Musica_festival.mp3")) {
   engine->play2D("Audio/Musica_festival.mp3", true);
                engine->setSoundVolume(0.3);
        case 3:
            if (!engine->isCurrentlyPlaying("Audio/Musica_acuario.mp3")) {
                engine->play2D("Audio/Musica_acuario.mp3", true);
                engine->setSoundVolume(0.3);
        default:
            break;
```

Animaciones

1. El recorrido de Arturia lily- Realizará un recorrido el cual inicia enfrente del escenario al aire libre, está condicionado por 5 llaves una para marcar el movimiento de Z otra para el movimiento de X, el movimiento de Y para las escaleras, un contador de giros para tener un control de cada movimiento que se realizará y por último un activador el cual da inicio a esta animación (Tecla B) además de contar con movimiento en sus extremidades.

```
//Recorrido de Lily por el festival
                                                             if (AvanzaLX && !AvanzaLZ && Cgiros == 6)
if (AvanzaLX && !AvanzaLZ && Cgiros == 0 && ActivadorRL)
    if (MAvanzaLX < 80.0f)
                                                                  if (MAvanzaLX > -370.0f)
        MAvanzaLX += rotLilyOffsetM * deltaTime;
                                                                      MAvanzaLX -= rotLilyOffsetM * deltaTime;
    else
   {
        AvanzaLX = false;
                                                                 else
       Cgiros = 1;
                                                                  {
                                                                      ActivadorAnimales=true;
if (!AvanzaLX && !AvanzaLZ && Cgiros == 1)
                                                                     Cgiros = 7;
    if (Mrota < 90.0f)
        Mrota += (rotLilyOffsetM * 2) * deltaTime;
                                                               if (AvanzaLX && !AvanzaLZ && Cgiros == 7)
   else
   -{
        AvanzaLZ = true;
                                                                  if (MAvanzaLX > -410.0f)
                                                                  MAvanzaLX -= rotLilyOffsetM * deltaTime;
if (!AvanzaLX && AvanzaLZ && Cgiros == 1)
                                                                     MAvanzaLY -= (rotLilyOffsetM / 3) * deltaTime;
    if (MAvanzaLZ < 45.0f)
                                                                  else
        MAvanzaLZ += rotLilyOffsetM * deltaTime;
   else
                                                                      AvanzaLX = false:
                                                                      Cgiros = 8;
        AvanzaLZ = false;
       Cgiros = 2;
```

```
ezamzenco de rendonajed en ez edecharzo (redezraz)
//Arturia Pendragon (Lily)
//Cuerpo
model = glm::mat4(1.0);
color = glm::vec3(0.0f, 0.0f, 0.3f);
model = glm::translate(model, glm::vec3(0.0f + MAvanzaLZ, 8.0f + MAvanzaLY, 20.0f + MAvanzaLX));
model = glm::rotate(model, glm::radians(Mrota), glm::vec3(0.0f, 1.0f, 0.0f));
modelaux cuerpoL = model;
model = glm::scale(model, glm::vec3(10.0f, 10.0f, 10.0f));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Lily_Cuerpo.RenderModel();
//Brazo Izquierdo
model = modelaux cuerpoL;
model = glm::translate(model, glm::vec3(0.49f * 2, 1.61f * 2, -0.1f * 2));
model = glm::rotate(model, glm::radians(MrotABrazoL), glm::vec3(-1.0f, 0.0f, 0.0f));
modelaux_brazoL = model;
model = glm::scale(model, glm::vec3(10.0f, 10.0f, 10.0f));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Lily_AnteBrazo.RenderModel();
```

2. Las 2 peceras principales con Peces tropicales nadando de un extremo al otro- Principalmente tiene banderas para cada movimiento, el senoidal y el desplazamiento en Z cuenta con un activador el cual se activa cuando lily esté bajando las escaleras del acuario, En el movimiento Sen para simular que se mueve de arriba a abajo, mientras que se desplazan 50 unidades para realizar un movimiento más realista, una vez llegando a las 50 unidades rota 180 grados para hacer un desplazamiento ahora hacia el lado contrario.

```
if (rotPeces && MpecesB && ActivadorAnimales)
//acuario
//peces
                                                                       if (Mpeces < 50.0f)
if (rotPecesSen && ActivadorAnimales)
                                                                           Mpeces += MpecesOffset / 2 * deltaTime;
    if (MpecesSen < 50.0f)
                                                                       else
                                                                           rotPeces = false;
        MpecesSen += rotpecesSenOffset / 2 * deltaTime:
    else
                                                                   if (MpecesB && !rotPeces)
        rotPecesSen = false;
                                                                           MrotPeces += MpecesOffset * (5) / 2 * deltaTime;
                                                                       else
if (!rotPecesSen && ActivadorAnimales)
                                                                           MpecesB = false;
    if (MpecesSen > 0.0f)
                                                                  j
                                                                   if (!rotPeces && !MpecesB)
        MpecesSen -= rotpecesSenOffset / 2 * deltaTime;
    else
                                                                           Mpeces -= MpecesOffset / 2 * deltaTime;
    -{
                                                                       else
        rotPecesSen = true:
                                                                           rotPeces = true;
```

asignación de valores

```
//animales
                    ......pecera entrada 1------//
model = glm::mat4(1.0);
color = glm::vec3(0.0f, 0.0f, 0.3f);
//model = glm::translate(model, glm::vec3(0.0f + MAvanzaLZ, 2.7f, 20.0f + MAvanzaLX));
model = glm::translate(model, glm::vec3(30.0f, -20.0f - 2 * sin(glm::radians(MpecesSen)), -290.0f + Mpeces));
model = glm::rotate(model, glm::radians(MrotPeces), glm::vec3(0.0f, 1.0f, 0.0f));
model = glm::scale(model, glm::vec3(0.1f, 0.1f, 0.1f));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
G_pece_1.RenderModel();
model = glm::mat4(1.0);
color = glm::vec3(0.0f, 0.0f, 0.3f);
//model = glm::translate(model, glm::vec3(0.0f + MAvanzaLZ, 2.7f, 20.0f + MAvanzaLX));
model = glm::translate(model, glm::vec3(60.0f, -15.0f - 2 * sin(glm::radians(MpecesSen)), -304.0f + Mpeces));
model = glm::rotate(model, glm::radians(MrotPeces), glm::vec3(0.0f, 1.0f, 0.0f));
model = glm::scale(model, glm::vec3(0.1f, 0.1f, 0.1f));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
G_pece_1.RenderModel();
model = glm::mat4(1.0);
color = glm::vec3(0.0f, 0.0f, 0.3f);
//model = glm::translate(model, glm::vec3(0.0f + MAvanzaLZ, 2.7f, 20.0f + MAvanzaLX));
model = glm::translate(model, glm::vec3(30.0f, -15.0f + 2 * sin(glm::radians(MpecesSen)), -283.0f + Mpeces));
model = glm::rotate(model, glm::radians(MrotPeces), glm::vec3(0.0f, 1.0f, 0.0f));
model = glm::scale(model, glm::vec3(0.1f, 0.1f, 0.1f));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
G pece 1.RenderModel():
```

3. La Pecera de la entrada cuenta con Tiburones y un par de peces tropicales avanzan nadando hasta un límite y hace un ciclo- cuenta con 2 llaves un

desplazamiento y una función senoidal de igual forma el tiburón grande cuenta con una animación de cada una de las piezas fragmentadas Aletas y coleta, Su movimiento senoidal va acompañado de un desplazamiento que regresa a su estado inicial para hacer un ciclo continuo en la animación.

```
if (MTiburonSenB && ActivadorAnimales)
   if (MTiburonSen < 80.0f)
       MTiburonSen += rotTiburonSenOffset / 2 * deltaTime;
   else
    {
       MTiburonSenB = false;
if (!MTiburonSenB && ActivadorAnimales)
   if (MTiburonSen > 0.0f)
       MTiburonSen -= rotTiburonSenOffset / 2 * deltaTime;
   else
   {
       MTiburonSenB = true;
   }
}
if (MTiburonB && ActivadorAnimales)
   if (MTiburon < 50.0f)
    {
       MTiburon += MdelfinOffset / 2 * deltaTime;
   else
    {
       MTiburon = 0.0;
```

```
model = glm::mat4(1.0);
color = glm::vec3(0.0f, 0.0f, 0.3f);
model = glm::translate(model, glm::vec3(140.0f, -15.0f - 2 * sin(glm::radians(MdelfinSen)), -360.0f + MTiburon));
model = glm::rotate(model, 90 * toRadians, glm::vec3(0.0f, 1.0f, 0.0f));
model = glm::rotate(model, 180 * toRadians, glm::vec3(0.0f, -1.0f, 0.0f));
model = glm::scale(model, glm::vec3(0.1f, 0.1f, 0.1f));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Tiburon_2.RenderModel();
model = glm::mat4(1.0);
color = glm::vec3(0.0f, 0.0f, 0.3f);
model = glm::translate(model, glm::vec3(140.0f, -15.0f + 2 * sin(glm::radians(MdelfinSen)), -300.0f + MTiburon));
model = glm::rotate(model, 180 * toRadians, glm::vec3(0.0f, -1.0f, 0.0f));
model = glm::scale(model, glm::vec3(0.3f, 0.3f, 0.3f));
modelaux cuerpoTib = model:
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Tiburon_cuerpo.RenderModel();
//aleta der
model = modelaux cuerpoTib;
model = glm::translate(model, glm::vec3(-4.0f, -5.7f, 45.0f));
model = glm::rotate(model, MEXR * toRadians, glm::vec3(0.0f, 0.0f, 1.0f));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Tiburon_der_aleta_1.RenderModel();
model = modelaux_cuerpoTib;
model = glm::translate(model, glm::vec3(7.0f, -2.0f, 22.0f));
model = glm::rotate(model, MEXR * toRadians, glm::vec3(0.0f, 0.0f, -1.0f));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Tiburon_der_aleta_2.RenderModel();
//aleta izq
model = modelaux cuerpoTib:
model = glm::translate(model, glm::vec3(-11.0f, -6.0f, 44.0f));
model = glm::rotate(model, MEXR * toRadians, glm::vec3(0.0f, 0.0f, 1.0f));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Tiburon_izq_aleta_1.RenderModel();
```

4. La pecera cilindrica cuenta con caballitos de mar y peces tropicales nadan alrededor del coral- cada grupo de caballitos cuenta con un desplazamiento de 15 unidades y tenemos 2 grupos separados por 15 unidades por lado de la pecera, siendo 4 lados de desplazamiento formando un cuadro, una vez llegando 15 unidades regresa el punto inicial, sin embargo se ve un ciclo completo ya que simulan un bucle sin fin, lo peces en esta pecera son más pequeños y siguen el movimiento de los caballitos de mar,

```
if (MCaballitosSenB && ActivadorAnimales)
    if (MCaballitosSen < 80.0f)
    {
        MCaballitosSen += rotCaballitosSenOffset / 2 * deltaTime;
   else
    {
        MCaballitosSenB = false;
if (!MCaballitosSenB && ActivadorAnimales)
   if (MCaballitosSen > 0.0f)
        MCaballitosSen -= rotCaballitosSenOffset / 2 * deltaTime;
   else
   ſ
        MCaballitosSenB = true;
j
if (MCaballitosB && ActivadorAnimales)
   if (MCaballitos < 15.0f)
        MCaballitos += MCaballitosOffset / 2 * deltaTime;
   else
    {
        MCaballitos = 0.0;
   }
}
```

```
model = glm::mat4(1.0);
color = glm::vec3(0.0f, 0.0f, 0.3f);
model = glm::translate(model, glm::vec3(0.0f + 3.0f, -25.0f + 2 * sin(glm::radians(MCaballitosSen)), -40.0f - MCaballitos));
model = glm::rotate(model, 180 * toRadians, glm::vec3(0.0f, -1.0f, 0.0f));
model = glm::scale(model, glm::vec3(0.3f, 0.3f, 0.3f));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Caballito.RenderModel();
model = glm::mat4(1.0);
color = glm::vec3(0.0f, 0.0f, 0.3f);
model = glm::translate(model, glm::vec3(2.0f + 3.0f, -20.0f + 2 * sin(glm::radians(MCaballitosSen)), -44.0f - MCaballitos));
model = glm::rotate(model, 180 * toRadians, glm::vec3(0.0f, -1.0f, 0.0f));
model = glm::scale(model, glm::vec3(0.3f, 0.3f, 0.3f));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Caballito.RenderModel();
model = glm::mat4(1.0);
color = glm::vec3(0.0f, 0.0f, 0.3f);
model = glm::translate(model, glm::vec3(0.0f + 3.0f, -25.0f - 2 * sin(glm::radians(MCaballitosSen)), -44.0f - MCaballitos));
model = glm::rotate(model, 180 * toRadians, glm::vec3(0.0f, -1.0f, 0.0f));
model = glm::scale(model, glm::vec3(0.3f, 0.3f, 0.3f));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Caballito.RenderModel();
```

 La pecera del túnel cuenta con medusas y peces tropicales avanzan de extremo a extremo- las medusas están en línea mientras que un grupo avanza el otro retrocede mantienen un desplazamiento menor con una ondulación diferente de su función senoidal.

```
//mmeausas
   if (MmedusasSenB && ActivadorAnimales)
   ſ
       if (MmedusasSen < 100.0f)
           MmedusasSen += rotmedusasSenOffset / 2 * deltaTime;
       }
       else
       {
           MmedusasSenB = false;
   if (!MmedusasSenB && ActivadorAnimales)
       if (MmedusasSen > 0.0f)
       {
           MmedusasSen -= rotmedusasSenOffset / 2 * deltaTime;
       }
       else
       ſ
           MmedusasSenB = true;
   }
   if (MmedusasB && ActivadorAnimales)
       if (Mmedusas < 50.0f)
       {
           Mmedusas += MmedusasOffset / 2 * deltaTime;
       }
       else
       {
           MmedusasB = false;
           Rmedusas = 180;
   if / IMmaducacD && ActivadorAnimalac\
asignación de valores
 model = glm::mat4(1.0);
```

```
color = glm::vec3(0.0f, 0.0f, 0.3f);
model = glm::translate(model, glm::vec3(-30.0f, -10.0f + 2 * sin(glm::radians(MmedusasSen)), 110.0f + Mmedusas));
model = glm::rotate(model, glm::radians(Rmedusas), glm::vec3(0.0f, 1.0f, 0.0f));
model = glm::scale(model, glm::vec3(0.1f, 0.1f, 0.1f));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Medusas.RenderModel();
model = glm::mat4(1.0);
color = glm::vec3(0.0f, 0.0f, 0.3f);
model = glm::translate(model, glm::vec3(-30.0f, -10.0f + 2 * sin(glm::radians(MmedusasSen)), 100.0f + Mmedusas));
model = glm::rotate(model, glm::radians(Rmedusas), glm::vec3(0.0f, 1.0f, 0.0f));
model = glm::scale(model, glm::vec3(0.1f, 0.1f, 0.1f));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Medusas.RenderModel();
model = glm::mat4(1.0);
color = glm::vec3(0.0f, 0.0f, 0.3f);
model = glm::translate(model, glm::vec3(-30.0f, -10.0f + 2 * sin(glm::radians(MmedusasSen)), 90.0f + Mmedusas));
model = glm::rotate(model, glm::radians(Rmedusas), glm::vec3(0.0f, 1.0f, 0.0f));
model = glm::scale(model, glm::vec3(0.1f, 0.1f, 0.1f));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Medusas.RenderModel();
```

6. La pecera de los delfines y ballena acompañado de peces tropicales suben a la pecera para poder nadar de un extremo al otro de la pecera y descendercuando los delfines llegan a su punto máx de altura empiezan a desplazarse hacia enfrente junto con su movimiento senoidal en Y llegando a 50 unidades y empieza a descender de igual forma cambian su rotación para poder hacer un movimiento más realista además de contar un un movimiento en las extremidades de la ballena.

```
if (MdelfinSenB && ActivadorAnimales)
    if (MdelfinSen < 50.0f)
       MdelfinSen += rotdelfinSenOffset / 2 * deltaTime;
    ì
   else
    {
       MdelfinSenB = false;
if (!MdelfinSenB && ActivadorAnimales)
   if (MdelfinSen > 0.0f)
       MdelfinSen -= rotdelfinSenOffset / 2 * deltaTime;
    }
   else
    {
       MdelfinSenB = true;
//arriba avance y abajo
if (MdelfinBY && MdelfinB && ActivadorAnimales)
    if (MdelfinY < 40.0f)
        Rdelfin = 50;
       MdelfinY += MdelfinOffset / 2 * deltaTime;
   else
    {
       MdelfinBY = false;
```

```
// ------Pecera 3-----//
model = glm::mat4(1.0);
color = glm::vec3(0.0f, 0.0f, 0.3f);
model = glm::translate(model, glm::vec3(120.0f, -65.0f + 2 * sin(glm::radians(MdelfinSen)) + MdelfinY, 45.0f + MdelfinZ));
model = glm::rotate(model, glm::radians(Rdelfin / 2), glm::vec3(-1.0f, 0.0f, 0.0f));
model = glm::scale(model, glm::vec3(0.2f, 0.2f, 0.2f));
modelaux_cuerpoBall=model;
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Ballena.RenderModel();
//aleta der
model = modelaux_cuerpoBall;
model = glm::translate(model, glm::vec3(-50.0f, -20.0f, -12.0f));
model = glm::rotate(model, MEXR * toRadians, glm::vec3(0.0f, 0.0f, 1.0f));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Ballena_aleta_der.RenderModel();
//aleta iza
model = modelaux_cuerpoBall;
model = glm::translate(model, glm::vec3(50.0f, -20.0f, -12.0f));
model = glm::rotate(model, MEXR * toRadians, glm::vec3(0.0f, 0.0f, -1.0f));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Ballena_aleta_izq.RenderModel();
model = glm::mat4(1.0);
color = glm::vec3(0.0f, 0.0f, 0.3f);
model = glm::translate(model, glm::vec3(90.0f, -47.0f - 2 * sin(glm::radians(MdelfinSen)) + MdelfinY, 15.0f + MdelfinZ));
model = glm::rotate(model, glm::radians(Rdelfin), glm::vec3(-1.0f, 0.0f, 0.0f));
model = glm::scale(model, glm::vec3(0.2f, 0.2f, 0.2f));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Delfin.RenderModel();
model = glm::mat4(1.0);
color = glm::vec3(0.0f, 0.0f, 0.3f);
model = glm::translate(model, glm::vec3(80.0f, -57.0f + 2 * sin(glm::radians(MdelfinSen)) + MdelfinY, 5.0f + MdelfinZ));
model = glm::rotate(model, glm::radians(Rdelfin), glm::vec3(-1.0f, 0.0f, 0.0f));
model = glm::scale(model, glm::vec3(0.2f, 0.2f, 0.2f));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Delfin.RenderModel();
```

7. El hábitat de los pingüinos hacen un show deslizándose por su hábitat- los pingüinos mueven sus aletas además de que dos pingüinos se desplazan uno arriba y otro abajo para simular un deslizamiento mientras que dos pingüinos esperan en los punto de partida de cada uno para hacer un ciclo.

```
//pinguinos
if (MPinguinosSenB && ActivadorAnimales)
   if (MPinguinosSen < 15.0f)
       MPinguinosSen += rotPinguinosSenOffset / 2 * deltaTime;
   }
   else
    {
       MPinguinosSenB = false;
j
if (!MPinguinosSenB && ActivadorAnimales)
   if (MPinguinosSen > -15.0f)
       MPinguinosSen -= rotPinguinosSenOffset / 2 * deltaTime;
   }
   else
   {
       MPinguinosSenB = true;
}
if (MPinguinosB && ActivadorAnimales)
   if (MPinguinos < 10.0f)
    MPinguinos += MPinguinosOffset / 2 * deltaTime;
   else
   {
       MPinguinos = 0.0;
```

```
//cuerpo
model = glm::mat4(1.0);
color = glm::vec3(0.0f, 0.0f, 0.3f);
model = glm::translate(model, glm::vec3(-82.0f, -28.0f, 110.0f));
model = glm::scale(model, glm::vec3(1.0f, 1.0f, 1.0f));
modelaux cuerpoPIN1 = model;
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Pinguino_E_aleta_cuerpo.RenderModel();
//aleta der
model = modelaux cuerpoPIN1;
model = glm::translate(model, glm::vec3(0.8f, 1.2f, 0.0f));
model = glm::rotate(model, MEXR * toRadians, glm::vec3(0.0f, 0.0f, 1.0f));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Pinguino E aleta der.RenderModel();
//aleta izq
model = modelaux cuerpoPIN1;
model = glm::translate(model, glm::vec3(-0.8f, 1.2f, 0.0f));
model = glm::rotate(model, MEXR * toRadians, glm::vec3(0.0f, 0.0f, -1.0f));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Pinguino_E_aleta_izq.RenderModel();
//cuerpo
model = glm::mat4(1.0);
color = glm::vec3(0.0f, 0.0f, 0.3f);
model = glm::translate(model, glm::vec3(-82.0f, -28.0f, 115.0f));
model = glm::rotate(model, 180 * toRadians, glm::vec3(0.0f, -1.0f, 0.0f));
model = glm::scale(model, glm::vec3(1.0f, 1.0f, 1.0f));
modelaux_cuerpoPIN2 = model;
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Pinguino_E_aleta_cuerpo.RenderModel();
```

8. El espectáculo de los delfines saltan alrededor de la isla- cada delfín tiene una posición inicial de la cual se desplaza 50 unidades en X mientras que se desplaza 25 unidades arriba en y y llegando a los 25 en X empieza a bajar en Y para hacer un bucle con los cuatro delfines en cada extremo de la isla

```
//movimiento del salto
 if (MdelfinBS && ActivadorAnimales)
     if (MdelfinZS < 50.0f)
     {
         MdelfinZS += MdelfinOffset / 2 * deltaTime;
     else
     {
         MdelfinZS = 0.0f;
 }
 //salto
 if (MdelfinBsalto && ActivadorAnimales)
     if (MdelfinSalto < 25.0f)
         MdelfinSalto += MdelfinOffset / 2 * deltaTime;
     }
     else
     {
         MdelfinBsalto = false;
 if (!MdelfinBsalto && ActivadorAnimales)
     if (MdelfinSalto > 0.0f)
         MdelfinSalto -= MdelfinOffset / 2 * deltaTime;
     else.
     {
          . . . . .
model = glm::mat4(1.0);
```

```
color = glm::vec3(0.0f, 0.0f, 0.3f);
model = glm::translate(model, glm::vec3(10.0f - MdelfinZS, -56.0f + MdelfinSalto, 290.0f));
model = glm::rotate(model, 90 * toRadians, glm::vec3(0.0f, -1.0f, 0.0f));
model = glm::scale(model, glm::vec3(0.15f, 0.15f, 0.15f));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Delfin.RenderModel();
model = glm::mat4(1.0);
color = glm::vec3(0.0f, 0.0f, 0.3f);
model = glm::translate(model, glm::vec3(-40.0f, -56.0f + MdelfinSalto, 290.0f + MdelfinZS));
model = glm::scale(model, glm::vec3(0.15f, 0.15f, 0.15f));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Delfin.RenderModel();
model = glm::mat4(1.0);
color = glm::vec3(0.0f, 0.0f, 0.3f);
model = glm::translate(model, glm::vec3(-40.0f + MdelfinZS, -56.0f + MdelfinSalto, 340.0f));
model = glm::rotate(model, -90 * toRadians, glm::vec3(0.0f, -1.0f, 0.0f));
model = glm::scale(model, glm::vec3(0.15f, 0.15f, 0.15f));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Delfin.RenderModel();
```

9. Keyframes con padoru bailando

Animaciones de Keyframe Para las animaciones de keyframe se usaron diferentes variables ya que teníamos que usar dos keyframes diferentes por lo que usamos un KeyFrameN (para Nero_Paforu) KeyFrameK (para Koshiro) y cada una tiene keyframe diferentes mientras padoru tiene 10 koshiro tiene 25 y cada una realiza movimientos diferentes

```
//-----
//Nero
KeyFrameN[0].movNero_x = 0.0f;
KeyFrameN[0].movNero_y = 0.0f;
KeyFrameN[0].movNero_z = 0.0f;
KeyFrameN[0].giroNero = 0.0f;
KeyFrameN[1].movNero_x = 1.0f;
KeyFrameN[1].movNero_y = 0.0f;
KeyFrameN[1].movNero_z = 2.0f;
KeyFrameN[1].giroNero = 0.0f;
KeyFrameN[2].movNero_x = 2.0f;
KeyFrameN[2].movNero_y = 0.0f;
KeyFrameN[2].movNero_z = 0.0f;
KeyFrameN[2].giroNero = 0.0f;
KeyFrameN[3].movNero_x = 3.0f;
KeyFrameN[3].movNero_y = 0.0f;
KeyFrameN[3].movNero_z = -2.0f;
KeyFrameN[3].giroNero = -180.0f;
KeyFrameN[4].movNero_x = 3.0f;
KeyFrameN[4].movNero_y = 2.0f;
KeyFrameN[4].movNero_z = 0.0f;
KeyFrameN[4].giroNero = -180;
```

Extras

Movimientos de Nero para animación "Cantar" Cuenta con banderas para activar su movimiento y un activador el cual activa su animación

```
//Animación de Nero
//Movimiento en el Antebrazo
if (rotABN && ActivadorN)
   if (MrotABrazoN < 50.0f)
   {
       MrotABrazoN += rotNeroOffset * deltaTime;
    }
   else
       rotABN = false;
if (!rotABN && ActivadorN)
   if (MrotABrazoN > -10.0f)
       MrotABrazoN -= rotNeroOffset * deltaTime;
   }
   else
    {
       rotABN = true;
//Movimiento en el Brazo
```

asignación de valores

```
model = glm::mat4(1.0);
model = glm::translate(model, glm::vec3(0.0f * 2, (5.0f + 4.5f) * 2, -10.0f));
modelaux cuerpoN = model;
model = glm::scale(model, glm::vec3(2.0f * 2, 2.0f * 2, 2.0f * 2));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Nero Cuerpo.RenderModel();
//Micro
model = modelaux_cuerpoN;
model = glm::translate(model, glm::vec3(0.0f * 2, -4.0f * 2, 1.0f * 2));
model = glm::scale(model, glm::vec3(0.2f * 2, 0.2f * 2, 0.2f * 2));
//model = glm::rotate(model, 135 * toRadians, glm::vec3(0.0f, 1.0f, 0.0f));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Micro.RenderModel();
//brazo der
model = modelaux cuerpoN;
model = glm::translate(model, glm::vec3(0.65f * 2, 0.35f * 2, -0.02f * 2));
model = glm::rotate(model, -30 * toRadians, glm::vec3(0.0f, 1.0f, 0.0f));
model = glm::rotate(model, glm::radians((MrotABrazoN)), glm::vec3(0.0f, -1.0f, -1.0f));
modelaux brazoN = model;
model = glm::scale(model, glm::vec3(2.0f * 2, 2.0f * 2, 2.0f * 2));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Nero_AnteBrazo.RenderModel();
```

Movimientos de Koshiro para animación "Tocar guitarra" Cuenta con banderas para activar su movimiento y un activador el cual activa su animación

```
//Animación Koshiro
//Movimiento en el Antebrazo
if (rotABKS && ActivadorKS)
    if (MrotABrazoKS < 30.0f)
    {
        MrotABrazoKS += rotKoshiroOffset * deltaTime;
    }
   else
    {
        rotABKS = false;
if (!rotABKS && ActivadorKS)
    if (MrotABrazoKS > -20.0f)
        MrotABrazoKS -= rotKoshiroOffset * deltaTime;
    }
    else
    {
        rotABKS = true;
}
```

```
//Koshiro
model = glm::mat4(1.0);
//poskoshiro = glm::vec3(posXkoshiro + movkoshiro_x, posYkoshiro + movkoshiro_y, posZkoshiro + movkoshiro_z);
//model = glm::translate(model, poskoshiro);
model = glm::translate(model, glm::vec3((-4.0f * 2) + movkoshiro_x, ((5.0f + 3.55f) * 2) + movkoshiro_y, (-20.0f ) + movkoshiro_z));
model = glm::rotate(model, girokoshiro * toRadians, glm::vec3(0.0f, 1.0f, 0.0f));
modelaux_cuerpoKS = model;
model = glm::scale(model, glm::vec3(5.0f * 2, 5.0f * 2, 5.0f * 2));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
koshiro_Cuerpo.RenderModel();
//Guitarra
model = modelaux_cuerpoKS;
model = modeladx_cuerpoxs;
model = glm::translate(model, glm::vec3(0.8f * 2, -1.3f * 2, 0.7f * 2));
model = glm::scale(model, glm::vec3(0.4f * 2, 0.4f * 2, 0.4f * 2));
model = glm::rotate(model, 15 * toRadians, glm::vec3(0.0f, 0.0f, 1.0f));
model = glm::rotate(model, -35 * toRadians, glm::vec3(0.0f, 1.0f, 0.0f));
glunifornMatrix4fv(unifornModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Guitarra.RenderModel();
//Brazo Izquierdo
model = modelaux_cuerpoKS;
model = glm::translate(model, glm::vec3(0.47f * 2, 0.01f * 2, -0.05f * 2));
model = glm::rotate(model, -45 * toRadians, glm::vec3(0.0f, 0.0f, 1.0f));
modelaux_brazoKS = model;
model = glm::scale(model, glm::vec3(5.0f * 2, 5.0f * 2, 5.0f * 2));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
koshiro_AnteBrazo.RenderModel();
```

Movimientos de Koharu para animación "Tocar batería" Cuenta con banderas para activar su movimiento y un activador el cual activa su animación

```
//Animación de Koharu
//Movmiento en el Antebrazo
if (rotABK && ActivadorK)
   if (MrotABrazoK < 50.0f)
   {
        MrotABrazoK += rotKoharuOffset * deltaTime;
   else
   {
        rotABK = false;
if (!rotABK && ActivadorK)
   if (MrotABrazoK > -40.0f)
   {
       MrotABrazoK -= rotKoharuOffset * deltaTime;
   ì
   else
   {
        rotABK = true;
```

```
//koharu
//Cuerpo
model = glm::mat4(1.0);
//color = glm::vec3(0.0f, 0.0f, 0.3f);
model = glm::translate(model, glm::vec3(4.0f * 2, (5.0f + 3.0f) * 2, -20.0f));
modelaux cuerpoK = model;
model = glm::scale(model, glm::vec3(5.0f * 2, 5.0f * 2, 5.0f * 2));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Koharu_Cuerpo.RenderModel();
//Bateria
model = modelaux_cuerpoK;
model = glm::translate(model, glm::vec3(2.0f * 2, -3.0f * 2, 5.0f * 2));
model = glm::scale(model, glm::vec3(0.15f * 2, 0.15f * 2, 0.15f * 2));
//model = glm::rotate(model, 135 * toRadians, glm::vec3(0.0f, 1.0f, 0.0f));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Bateria.RenderModel();
//Silla humilde
model = modelaux_cuerpoK;
model = glm::translate(model, glm::vec3(0.0f * 2, -4.5f * 2, -0.5f * 2));
model = glm::scale(model, glm::vec3(0.09f * 2, 0.09f * 2, 0.09f * 2));
//model = glm::rotate(model, 135 * toRadians, glm::vec3(0.0f, 1.0f, 0.0f));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Silla_R.RenderModel();
//Brazo Izquierdo
model = modelaux cuerpoK;
model = glm::translate(model, glm::vec3(0.43f * 2, -0.15f * 2, -0.05f * 2));
model = glm::rotate(model, -45 * toRadians, glm::vec3(0.0f, 0.0f, 1.0f));
model = glm::rotate(model, -60 * toRadians, glm::vec3(0.0f, 1.0f, 0.0f));
model = glm::rotate(model, glm::radians((MrotABrazoK)), glm::vec3(0.0f, 0.0f, 1.0f));
modelaux_brazoK = model;
model = glm::scale(model, glm::vec3(5.0f * 2, 5.0f * 2, 5.0f * 2));
glUniformMatrix4fv(uniformModel, 1, GL_FALSE, glm::value_ptr(model));
Koharu AnteBrazo.RenderModel();
```

carga de modelos

```
////Artoria Pendragon (Lily)
 Lily_AnteBrazo = Model();
 Lily_AnteBrazo.LoadModel("Models/Lily/Lily_AnteBrazo_1.obj");
 Lily_AnteBrazo_2 = Model();
 Lily_AnteBrazo_2.LoadModel("Models/Lily/Lily_AnteBrazo_2.obj");
 Lily_Brazo = Model();
 Lily_Brazo.LoadModel("Models/Lily/Lily_Brazo_1.obj");
 Lily_Brazo_2 = Model();
 Lily_Brazo_2.LoadModel("Models/Lily/Lily_Brazo_2.obj");
 Lily_Pierna = Model();
 Lily Pierna.LoadModel("Models/Lily/Lily Pierna 1.obj");
 Lily_Pierna_2 = Model();
 Lily_Pierna_2.LoadModel("Models/Lily/Lily_Pierna_2.obj");
 Lily Pie = Model();
 Lily Pie.LoadModel("Models/Lily/Lily Pie 1.obj");
 Lily_Pie_2 = Model();
 Lily_Pie_2.LoadModel("Models/Lily/Lily_Pie_2.obj");
 Lily Cabeza = Model();
 Lily Cabeza.LoadModel("Models/Lily/Lily Cabeza.obj");
 Lily_Cuerpo = Model();
 Lily_Cuerpo.LoadModel("Models/Lily/Lily_Cuerpo.obj");
////nero
Nero_Cuerpo = Model();
Nero_Cuerpo.LoadModel("Models/Nero/nero_cuerpo.obj");
Nero_AnteBrazo = Model();
Nero_AnteBrazo.LoadModel("Models/Nero/nero_antebrazo_1.obj");
Nero_AnteBrazo_2 = Model();
Nero_AnteBrazo_2.LoadModel("Models/Nero/nero_antebrazo_2.obj");
Nero_Brazo = Model();
Nero_Brazo.LoadModel("Models/Nero/nero_brazo_1.obj");
Nero_Brazo_2 = Model();
Nero_Brazo_2.LoadModel("Models/Nero/nero_brazo_2.obj");
////koshiro
koshiro_AnteBrazo = Model();
koshiro AnteBrazo.LoadModel("Models/koshiro/Koshiro ABrazo 1.obi");
koshiro_AnteBrazo_2 = Model();
koshiro_AnteBrazo_2.LoadModel("Models/koshiro/Koshiro_ABrazo_2.obj");
koshiro_Brazo = Model();
koshiro_Brazo.LoadModel("Models/koshiro/Koshiro_Brazo_1.obj");
koshiro_Brazo_2 = Model();
koshiro_Brazo_2.LoadModel("Models/koshiro/Koshiro_Brazo_2.obj");
koshiro_Pierna = Model();
koshiro_Pierna.LoadModel("Models/koshiro/Koshiro_Pierna_1.obj");
koshiro_Pierna_2 = Model();
koshiro_Pierna_2.LoadModel("Models/koshiro/Koshiro_Pierna_2.obj");
koshiro_Pie = Model();
koshiro_Pie.LoadModel("Models/koshiro/Koshiro_Pie_1.obj");
koshiro_Pie_2 = Model();
koshiro_Pie_2.LoadModel("Models/koshiro/Koshiro_Pie_2.obj");
koshiro_Cuerpo = Model();
koshiro_Cuerpo.LoadModel("Models/koshiro/Koshiro_Cuerpo.obj");
```

```
Koharu_AnteBrazo = Model();
 Koharu_AnteBrazo.LoadModel("Models/Koharu/Koharu_AnteBrazo_1.obj");
 Koharu_AnteBrazo_2 = Model();
 Koharu_AnteBrazo_2.LoadModel("Models/Koharu/Koharu_AnteBrazo_2.obj");
 Koharu_Brazo = Model();
 Koharu_Brazo.LoadModel("Models/Koharu/Koharu_Brazo_1.obj");
 Koharu Brazo 2 = Model();
 Koharu Brazo 2.LoadModel("Models/Koharu/Koharu Brazo 2.obj");
 Koharu Pierna = Model();
 Koharu_Pierna.LoadModel("Models/Koharu/Koharu_Pierna_1.obj");
 Koharu_Pierna_2 = Model();
 Koharu_Pierna_2.LoadModel("Models/Koharu/Koharu_Pierna_2.obj");
 Koharu_Pie = Model();
 Koharu_Pie.LoadModel("Models/Koharu/Koharu_Pie_1.obj");
 Koharu_Pie_2 = Model();
 Koharu_Pie_2.LoadModel("Models/Koharu/Koharu_Pie_2.obj");
 Koharu_Cuerpo = Model();
 Koharu_Cuerpo.LoadModel("Models/Koharu/Koharu_Cuerpo.obj");
 ////padoru
 Padoru = Model();
 Padoru.LoadModel("Models/PAdoru/Nero_Padoru.obj");
//animales acuario
G_pece_1 = Model();
G_pece_1.LoadModel("Models/G_Pez1/Peces1.obj");
G_pece_2 = Model();
G pece 2.LoadModel("Models/G Pez2/Peces2.obj");
G_pece_3 = Model();
G_pece_3.LoadModel("Models/G_Pez3/Peces3.obj");
Tiburon_cuerpo = Model();
Tiburon_cuerpo.LoadModel("Models/Tiburon_1/Tiburonsin_uhaha.obj");
Tiburon_der_aleta_1 = Model();
Tiburon_der_aleta_1.LoadModel("Models/Tiburon_1/aletas_der_1.obj");
Tiburon_der_aleta_2 = Model();
Tiburon_der_aleta_2.LoadModel("Models/Tiburon_1/aletas_der_2.obj");
Tiburon_izq_aleta_1 = Model();
Tiburon_izq_aleta_1.LoadModel("Models/Tiburon_1/aletas_izq_1.obj");
Tiburon_izq_aleta_2 = Model();
Tiburon_izq_aleta_2.LoadModel("Models/Tiburon_1/aletas_izq_2.obj");
Tiburon_cola_1 = Model();
Tiburon_cola_1.LoadModel("Models/Tiburon_1/coleta_1.obj");
Tiburon_cola_2 = Model();
Tiburon_cola_2.LoadModel("Models/Tiburon_1/coleta_2.obj");
Tiburon_2 = Model();
Tiburon_2.LoadModel("Models/Tiburon_2/Tiburon.obj");
Medusas = Model();
Medusas.LoadModel("Models/medusas/medusas.obj");
Delfin = Model();
Delfin.LoadModel("Models/delfin/delfin.obj");
Ballena = Model();
Ballena.LoadModel("Models/Ballena/ballena.obj");
Ballena_aleta_der = Model();
Ballena_aleta_der.LoadModel("Models/Ballena/aletas_der.obj");
```

```
Ballena_aleta_izq = Model();
Ballena_aleta_izq.LoadModel("Models/Ballena/aletas_izq.obj");
Ballena_coleta = Model();
Ballena_coleta.LoadModel("Models/Ballena/coleta.obj");
Caballito = Model();
Caballito.LoadModel("Models/Caballito/caballito.obj");
Pinguino_E = Model();
Pinguino_E.LoadModel("Models/Pingus/grapem1.obj");
Pinguino_E_aleta_der = Model();
Pinguino_E_aleta_der.LoadModel("Models/Pingus/Pengu_Aleta_der.obj");
Pinguino_E_aleta_izq = Model();
Pinguino_E_aleta_izq.LoadModel("Models/Pingus/Pengu_Aleta_izq.obj");
Pinguino_E_aleta_cuerpo = Model();
Pinguino_E_aleta_cuerpo.LoadModel("Models/Pingus/Pengu_cuerpo.obj");
//extras
Lucy = Model();
Lucy.LoadModel("Models/Lucy/Lucy.obj");
vik = Model();
vik.LoadModel("Models/vik/vik.obj");
elf = Model();
elf.LoadModel("Models/elf/elf.obj");
```